

FD-V20S

Hochflexibler 7-Achs-Hochgeschwindigkeitsroboter zum schweißen, fertigen und handlen von mittelschweren Lasten.

Der 7 Achs-Lichtbogenschweißroboter V20S aus der FD Serie ist der optimale Roboter für mittel-schwere Lasten.

Durch den erweiterten Freiheitsgrad wird eine konstante Brennerorientierung beim Eintauchen in enge Arbeitsräume ermöglicht.

Durch die hohe Flexibilität können hier auch mehrere Roboter enger zueinander aufgestellt werden, somit ist es möglich eine höhere Anzahl an Robotern in der Zelle oder der Anlage miteinander arbeiten zu lassen.



Spezifikationen

Typ	FD-V20S
Anzahl d. Achsen	7
Arbeitsbereich	R 1710 mm
Max. Traglast	20 Kg
Zusätzliche Armlast Achse 3	20 kg (Note 7)
Montageart	F
Gewicht	321 Kg
Umgebungstemperatur u. Luftfeuchte	0 ~ 45°C, 20 ~ 80 % RH (No condensation)

Produktinformationen

Order No.	116000015
Model No.	0

Performance

Positionswiederholgenauigkeit (ISO 9283) +/- 0,08 mm (Note 1)

	Arbeitsbereich	Max. Achsgeschwindigkeit	Zusätzliche Belastung Handgelenk
Achse 1	+/- 170°	3,40 rad/s {195°}	
Achse 2	- 145° ~ + 70°	3,32 rad/s {190°/s}	
Achse 3	- 170° ~ + 160°	3,14 rad/s {180°/s}	
Achse 4	+/- 180°	6,98 rad/s {400°/s}	1,09 kg/m ²
Achse 5	- 50° ~ 230° (Note 6)	6,98 rad/s {400°/s}	1,09 kg/m ²
Achse 6	+/- 360° (Note 6)	10,5 rad/s {600°/s}	0,24 kg/m ²
Achse 7	+/- 90°	2,79 rad/s {160°}	

Note 1: Der Wert der Positionswiederholgenauigkeit bezieht sich auf den Werkzeugmittelpunkt (TCP) gemäß ISO 9283.

Note 2: Der Wert in Klammern gibt den Zustand der Wandaufhängung an. Bei der J2-Achse kann es zur Einschränkung des Arbeitsbereichs kommen.

Note 3: Es kann vorkommen, dass der Arbeitsbereich der J2-Achse eingeschränkt wird, wenn die Wand aufgehängt ist.

Note 4: Der Arbeitsbereich der J3-Achse ist auf -170 Grad bis + 180 Grad beschränkt, wenn am Boden geschweißt wird (bei Überkopfmontage ist es eine Kombination aus J2 + J3-Achse).

Note 5: Dies ist die Spezifikation für den Fall, dass das koaxiale Stromkabel in die Mitte der J4- und J6-Achsen eingeführt wird. Der in Klammern angegebene Wert gilt für andere Spezifikationen.

Note 6: Es kann vorkommen, dass der Betriebsbereich der J6-Achse in Abhängigkeit von der Haltung der J5-Achse eingeschränkt wird.

Note 7: Max. Last auf die obere Schulter, wenn die maximale Nutzlast am Endeffektor geladen wird.

F=Boden W=Wand C=Decke